

# 義手操作適合検査表（前腕義手）

氏名： \_\_\_\_\_ ( \_\_\_\_\_ 才) \_\_\_\_\_ 実施日： \_\_\_\_\_  
 切断側：  右  左 \_\_\_\_\_ 検査者名： \_\_\_\_\_  
 性別：  男  女 \_\_\_\_\_ 身長： \_\_\_\_\_ cm 体重： \_\_\_\_\_ kg

|    | 部位                       | 運動方向                       | □右 □左   |   |            |                                   |
|----|--------------------------|----------------------------|---|---|------------|-----------------------------------|
|    |                          |                            | 自動運動（義手非装着）   | 自動運動（義手装着）                              |            |                                   |
| 1  | 可動域の測定                   | 肩関節                        | 屈曲  | °                                       | °          |                                   |
|    |                          |                            | 伸展  | °                                       | °          |                                   |
|    |                          |                            | 外転  | °                                       | °          |                                   |
|    |                          |                            | 内転  | °                                       | °          |                                   |
|    |                          |                            | 外旋  | °                                       | °          |                                   |
|    |                          |                            | 内旋  | °                                       | °          |                                   |
|    |                          |                            | 水平屈曲  | °                                       | °          |                                   |
|    |                          |                            | 水平伸展  | °                                       | °          |                                   |
|    | 肘関節                      | 屈曲                         | °   | °                                       |            |                                   |
|    |                          | 伸展                         | °   | °                                       |            |                                   |
|    | 前腕                       | 回外                         | °   | °                                       |            |                                   |
| 回内 |                          | °                          | °   |   |            |                                   |
| 2  | 伝達効率<br>(コントロールケーブルシステム) | 手先具単体で開くときの力 (①)           | 1回目   | kg                                      | ①平均：<br>kg | ●伝達効率<br>①/②×100=<br>%<br>(80%以上) |
|    |                          |                            | 2回目   | kg                                      |            |                                   |
|    |                          |                            | 3回目   | kg                                      |            |                                   |
|    | ケーブルシステムを介して開くときの力 (②)   | 1回目                        | kg  | ②平均：<br>kg                              |            |                                   |
|    |                          | 2回目                        | kg  |   |            |                                   |
|    |                          | 3回目                        | kg  |   |            |                                   |
| 3  | 操作効率                     | 手先具単体の最大開き幅 (③)            | cm  | 手先具の種類・品番：                              |            |                                   |
|    |                          | 肘関節90° 屈曲位での手先具の開き幅 (④)    | cm  | ●操作効率 (肘関節90° 屈曲位)<br>④/③×100= % (100%) |            |                                   |
|    |                          | 口の前での手先具の開き幅 (⑤)           | cm  | ●操作効率 (口の前)<br>⑤/③×100= % (100%)        |            |                                   |
|    |                          | 会陰部の前での手先具の開き幅 (⑥)         | cm  | ●操作効率 (会陰部の前)<br>⑥/③×100= % (100%)      |            |                                   |
| 4  | 手先具の<br>固定性と可動性          | 操作効率検査時の手先具の固定性            | <input type="checkbox"/> 回旋しない <input type="checkbox"/> 回旋する (調整必要)   |   |            |                                   |
|    |                          | 切断者が手先具を回旋できる可動性           | <input type="checkbox"/> 回旋できる <input type="checkbox"/> 回旋できない (調整必要) |   |            |                                   |
| 5  | 懸垂力に対する<br>安定性           | 10kgの重量物を手先具で懸垂した時の<br>安定性 | ソケット上縁のずれ cm (1.0cm以内)  |   |            |                                   |